**Aufgabenverteilung Computer Vision Challenge**

|  |  |
| --- | --- |
| **Aufgabe** | **Verantwortlicher** |
| Funktion verify\_dmap | Robert |
| Unittests:  check\_toolboxes,  check\_variables,  check\_psnr | Oivind |
| Datei challenge.m | Oivind |
| Disparity Maps plotten | **-** |
| Gui erstellen | Andi |
| Merkmalsextration (Alternative zum Harris Detektor) | Vincent |
| Disparity Map aus Merkmalspunkten erstellen (Zwischenwerte interpolieren) | Dayan |
| Variation Block Matching: Wenn Zuordnung unsicher, dann Tiefe leer lasse. | Robert |
| Variation Block Matching: Blockvergleich | Vincent |
| R und T berechnen (Merkmalspunkte weit verteilt). | Dayan |
| 3D Plot (Zusatzaufgabe) | Andi |